# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2003-338531

(43) Date of publication of application: 28.11.2003

(51)Int.Cl.

H01L 21/68 B65G 49/07 H01L 21/22

(21)Application number: 2002-144564

(71)Applicant: TOSHIBA CERAMICS CO LTD

(22)Date of filing:

20.05.2002

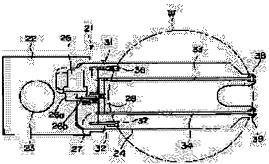
(72)Inventor: IWAI SEIJI

# (54) CARRIER AND THERMAL TREATMENT DEVICE OF SEMICONDUCTOR WAFER

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a thermal treatment device capable of effectively suppressing the occurrence of crystal dislocation to a wafer at the time of thermal treatment.

SOLUTION: A wafer carrier 21 is provided with a plurality of engagement members 36 to 39 which are engaged with a lower side face in the periphery of a wafer W to be carried and support the wafer in a suspended condition. The plurality of the members 36 to 39 are constituted so as to be able to reciprocate between a wafer support position where the wafer is supported in a suspended state and a wafer release position where the engagement members move up to the outside of the external periphery of the wafer and release the supported state of the wafer by driving an actuator 26. Therefore, by utilizing the carrier 21, a transferred wafer can be registered on a wafer holder with the same shape as of a wafer loaded beforehand on a wafer board, and the occurrence of the crystal



dislocation to the wafer can be effectively suppressed at the time of the thermal treatment.

# **LEGAL STATUS**

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection

Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection

[Date of requesting appeal against examiner's

#### (19)日本国特許庁(JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2003-338531 (P2003-338531A)

(43)公開日 平成15年11月28日(2003.11.28)

(51) Int.Cl.7		識別記号	FΙ		テ	-73-ド(参考)
H01L	21/68		H01L	21/68	Α	5 F 0 3 1
B65G	49/07		B 6 5 G	49/07	E	
H01L	21/22	5 1 1	H01L	21/22	511J	•

審査請求 未請求 請求項の数8 OL (全 9 頁)

(21) 出願番号 特願2002-144564(P2002-144564)

(22) 出顧日 平成14年5月20日(2002.5.20)

(71)出願人 000221122

東芝セラミックス株式会社

東京都新宿区西新宿七丁目5番25号

(72)発明者 岩井 誠二

愛知県刈谷市小垣江町南藤1番地 東芝セ

ラミックス株式会社刈谷工場内

(74)代理人 100101878

弁理士 木下 茂

Fターム(参考) 5F031 CA02 FA01 FA07 FA12 GA10

GA13 GA14 GA15 GA32 MA28

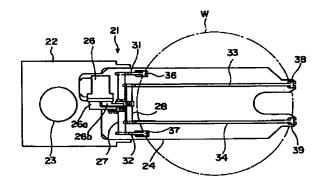
MA30 PA30

#### (54) 【発明の名称】 半導体ウエハの搬送装置および熱処理装置

## (57)【要約】

【課題】 熱処理時においてウェハに対する結晶転位の 発生を効果的に抑制させることができる熱処理装置を提供すること。

「解決手段】 ウエハ搬送装置21には、搬送するウエハWの周縁部における下側面に係止して、ウエハWを吊り下げ状態で支持する複数の係止部材36~39が備えられている。前記複数の係止部材36~39はアクチュエータ26の駆動によって、ウエハを吊り下げ状態で支持するウエハ支持位置と、ウエハの外形周縁の外側まで移動して前記ウエハの支持状態を解除するウエハ解除位置との間で往復移動できるように構成されている。したがって、このウエハ搬送装置21を利用することで、予めウエハボートに載置されたウエハと同形状のウエハホルダに、搬送したウエハを重合させることができ、熱処理時においてウエハに対する結晶転位の発生を効果的に抑制させることができる。



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 搬送するウエハ周縁部における下側面に係止して、前記ウエハを吊り下げ状態で支持する複数の係止部材が備えられ、前記各係止部材は、前記ウエハを吊り下げ状態で支持するウエハ支持位置と、前記ウエハの外形周縁の外側まで移動して前記ウエハの支持状態を解除するウエハ解除位置との間で往復移動できるように構成される共に、前記各係止部材は、前記ウエハ支持位置およびウエハ解除位置の範囲でアクチュエータにより往復駆動されるように構成したことを特徴とする半導体 10ウエハの搬送装置。

【請求項2】 前記係止部材は、平板状に形成された搬送部材の下側面に突出するようにして配置され、前記ウエハを各係止部材によって水平姿勢に支持した状態において、当該ウエハの上面が前記搬送部材の下側面に非接触状態で吊り下げられるように構成したことを特徴とする請求項1に記載された半導体ウエハの搬送装置。

【請求項3】 前記係止部材には、前記搬送部材の下側面から突出する鉛直部と、当該鉛直部に連なり前記ウエハ周縁部における下側面を支える水平方向に延出された 20オーバハング部とが備えられ、前記鉛直部とオーバハング部とにより、係止部材が上字状に形成されたことを特徴とする請求項2に記載された半導体ウエハの搬送装置。

【請求項4】 前記係止部材における鉛直部が、搬送部材に形成されたスリット内を移動して、前記ウエハ支持位置とウエハ解除位置との間を往復できるように構成され、前記係止部材を駆動するアクチュエータからの駆動力が、搬送部材の上面に配置されたロッド部材を介して伝達されるように構成したことを特徴とする請求項3に 30記載された半導体ウエハの搬送装置。

【請求項5】 前記係止部材が合成樹脂により形成されていることを特徴とする請求項1ないし請求項4のいずれかに記載された半導体ウエハの搬送装置。

【請求項6】 前記搬送部材には、フッ素樹脂コートが施されていることを特徴とする請求項2ないし請求項4 のいずれかに記載された半導体ウエハの搬送装置。

【請求項7】 半導体ウエハをウエハボートに搬入またはウエハボートから搬出させる搬送装置として、請求項 1ないし請求項6のいずれかに記載された半導体ウエハ 40の搬送装置を利用した熱処理装置であって、前記ウエハボートには、前記搬送装置によって搬入される半導体ウエハを、上面に重合状態に載置する平板状のウエハホルダが配置され、前記ウエハホルダが配置され、前記ウエハホルダには、前記アクチュエータによって駆動される前記係止部材の当接を避ける切り欠き部が形成されているととを特徴とする熱処理装置。

【請求項8】 前記半導体ウエハの板面の外形と、ウエハホルダの板面の外径とがほぼ同一寸法に形成されていることを特徴とする請求項7に記載された熱処理装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】との発明は、半導体ウエハを 例えば縦型ウエハボートに搬入または搬出させるのに好 適な半導体ウエハの搬送装置に関し、特に酸化あるいは 拡散等の熱処理工程において、半導体ウエハにスリップ を発生させる度合いを低減させることに寄与できる半導 体ウエハの搬送装置およびこれを用いた熱処理装置に関 する。

10 [0002]

【従来の技術】半導体装置の製造にあたっては、周知のとおり酸化、拡散などの多数の熱処理工程が必要であり、この熱処理工程毎に複数の半導体ウエハを例えば縦型ウエハボートに移載し、この状態で熱処理炉に装填して加熱処理が行われる。

【0003】との場合、加熱処理に際して半導体ウエハを載置する縦型ウエハボートは、例えば図9に示したような外観構成になされている。すなわち、符号1で示す縦型ウエハボートは、円板形状の基台2と、この基台2上にウエハの搬入または搬出用の開口部3が形成されるように立設された3本の支柱4a,4b,4cと、これら各支柱に対して上下方向にほば等間隔となるように、且つそれぞれの先端部が各支柱に囲まれた中央領域に向くようにして、水平方向に配置された複数の支持片5と、前記各支柱4a,4b,4cの安定と支柱間の間隔保持のために各支柱の上端部に設けられた馬蹄形状の上部固定部材6とから構成されている。

【0004】前記した構成の縦型ウエハボート1においては、前記開口部3を介して、板面が水平状態になされた状態でウエハWが搬入され、それぞれの支柱4a,4b,4cに形成された各支持片5によって、各ウエハWの板面が水平状態となるように支持される。

【0005】前記した構成の縦型ボートによると、水平方向に配置された各支持片5によってウエハWの裏面が部分的に支持されるため、ウエハWの自重による応力を受け、さらに熱処理時にはウエハ面内の温度差によって熱応力を受ける。これらの重畳した応力が半導体ウエハを構成するシリコン結晶のせん断降状応力値を超えると、半導体ウエハに結晶転位が生じ、スリップとなり半導体ウエハの品質を低下させる。この半導体ウエハにスリップを発生させるせん断降状応力値は、高温であるほど小さく、それ故、熱処理温度が高温になるにしたがって、スリップの発生度合いが大きくなる。

【0006】さらに、昨今においては半導体デバイスの高集積化に伴い、ウエハ1枚あたりのデバイス収率を上げるために、ウエハの大口径化が進んでおり、ウエハ径の増大に伴いボートにおける前記支持片5から受けるウエハの自重による応力が増大し、なおさらスリップ転位が発生し易くなる。

50 【0007】そこで、前記した問題点を解決するために

2

本件出願人は、半導体ウエハWをその下面において円板 状のウエハホルダによって重合状態に支持し、このホル ダによって支持された状態で、半導体ウエハ♥を図9に 示した構成の縦型ボートに移載するようにした熱処理装 置についてすでに提案しており、これは特開平11-3 40155号公報に公開されている。すなわち、図9に 示したウェハWは、その下面が破線で示す円板状のウェ ハホルダHによって重合状態に支持され、この状態で支 持片5によって、水平状態となるようにボート1に載置 される。

【0008】との構成によると、ウエハ♥は破線で示す 円板状のウエハホルダHによって重合状態に支持される ので、ボート1における水平方向に配置された各支持片 5によって、半導体ウエハ₩が直接的に応力を受けると とが防止される。また、円板状のホルダHは、熱処理時 におけるウエハ面内の温度を均一化するように作用す る。したがって、ウエハ面内の温度差によって、ウエハ ₩が熱応力を受ける度合いも低減される。これにより、 半導体ウエハ♥に発生するスリップ転位を効果的に減少 させることができる。

#### [0009]

【発明が解決しようとする課題】ところで、前記したよ うな構成の縦型ボートに対して、半導体ウエハ▼を搬入 または搬出させるための半導体ウエハの搬送装置として は、例えば図10に示した構成が採用されている。すな わち、符号11で示す搬送装置には、アーム支持テーブ ル12上に配置された第1アーム13を鉛直回りに回転 駆動させる駆動機構14が具備されている。

【0010】そして、第1アーム13の自由端側には第 2アーム15の一端が水平方向に回動可能に取り付けら 30 れており、さらに第2アーム15の他端には、ウエハ搬 送部材(以下、これをフォークともいう) 16が水平方 向に回動可能に取り付けられていて、いわゆるスカラー ロボットを構成している。前記フォーク16は、一対の 支持脚部16a, 16bが備えられて上面から見た状態 でコ字状に形成されており、その上面には仮想線で示す ウェハWを位置決めして載置させるための複数のピン部 材が突設されている。

【0011】前記した構成のウエハ搬送装置11による と、駆動機構14による第1アーム13の回転駆動によ 40 り、ウエハ搬送部材16は矢印で示した水平方向に進退 駆動される。したがって、鉛直方向に移動する図示せぬ ウエハカセットからフォーク16の上面に受け取ったウ エハ♥を縦型ボートに搬入し、縦型ボートの鉛直方向へ の移動により、ウエハ♥を縦型ボートに移送させること ができる。また、熱処理済みのウエハ♥を、同様にして 縦型ボートから搬出し、ウエハカセットに戻すことがで きる。

【0012】しかしながら、前記した構成のウエハ搬送 装置11を採用し、さらに半導体ウエハWをその下面に 50 置は、搬送するウエハ周縁部における下側面に係止し

おいて前記した円板状のホルダHによって重合状態にし て縦型ボートに搬入することを考えた場合には、円板状 のホルダHに対してウェハWを予め重合させるための重 ね合わせステージを配置する必要が生ずる。すなわち、 前記したウエハ搬送装置11は、まず、円板状のウエハ ホルダHを図示せぬホルダカセットから取り出して、重 ね合わせステージに移載し、続いてウエハ搬送装置11 は、ウエハWを図示せぬウエハカセットから取り出し

て、前記重ね合わせステージに移載する動作が必要とな 10 る。

【0013】そして、ウエハ搬送装置11は重ね合わせ ステージに上で重ね合わされている円板状のホルダHお よびウエハWを重合状態で受け取り、ホルダHおよびウ エハ♥を縦型ボートに搬入する操作を余儀なくされる。 また、熱処理済みのウエハWを、縦型ボートから搬出さ せる場合においても、ホルダHおよびウエハWを重ね合 わせステージに移載し、当該ステージにおいてウェハ♥ のみを受け取ってウエハカセットに移載し、次に前記ス テージよりホルダHを受け取ってホルダカセットに移載 20 する操作が必要となる。

【0014】したがって、熱処理装置に前記したような 重ね合わせステージを配置した場合においては、熱処理 装置の規模が大型化することは免れず、また、重ね合わ せステージにおけるホルダHとウエハWとの重合および 分離の操作が必要であり、熱処理に要するサイクルタイ ムが増大するという問題も抱えることになる。

【0015】そこで、例えばU字状に形成されたウエハ ホルダを縦型ボートに予め配置した構成とし、前記した ウエハ搬送装置11によってウエハWのみを搬入してU 字状のウエハホルダ上に載置する構成も考えることがで きる。すなわち、ウエハホルダを前記したようにU字状 に形成することによって、図10に示した構成の搬送装 置11を利用しても、フォーク16がウエハホルダに衝 突するのを避けることができる。

【0016】しかしながら、この様な構成とした場合に は、ウエハホルダがU字状に形成されているために、ウ エハ♥はその周縁部が保持されることになり、したがっ て、ウエハ♥は機械的な応力および熱応力を受け易く、 スリップ転位の発生を防止させる点で不満足な結果が残 される。

【0017】との発明は、前記したような技術的な課題 に基づいてなされたものであり、前記した重ね合わせス テージを設けることなく、ウエハの熱処理に際してスリ ップ転位の発生を効果的に防止させることができる半導 体ウエハの搬送装置および熱処理装置を提供することを 目的とするものである。

### [0018]

【課題を解決するための手段】前記した目的を達成する ためになされたとの発明にかかる半導体ウエハの搬送装 て、前記ウエハを吊り下げ状態で支持する複数の係止部 材が備えられ、前記各係止部材は、前記ウエハを吊り下 げ状態で支持するウエハ支持位置と、前記ウエハの外形 周縁の外側まで移動して前記ウエハの支持状態を解除す るウエハ解除位置との間で往復移動できるように構成さ れる共に、前記各係止部材は、前記ウエハ支持位置およ びウエハ解除位置の範囲でアクチュエータにより往復駆 動されるように構成した点に特徴を有する。

【0019】前記した構成の搬送装置によると、アクチュエータの駆動により各係止部材は、ウエハ支持位置と 10解除位置との間で往復移動される。そして、前記搬送装置によってウエハを支持する場合においては、ウエハ周縁部における下側面の複数箇所において各係止部材が係止し、前記ウエハを吊り下げ状態で支持するようになされる。

【0020】この場合、前記係止部材は、平板状に形成された搬送部材の下側面に突出するようにして配置され、前記ウエハを各係止部材によって水平姿勢に支持した状態において、当該ウエハの上面が前記搬送部材の下側面に非接触状態で吊り下げられるように構成されていることが望ましい。加えて、前記係止部材には、前記搬送部材の下側面から突出する鉛直部と、当該鉛直部に連なり前記ウエハ周縁部における下側面を支える水平方向に延出されたオーバハング部とが備えられ、前記鉛直部とオーバハング部とにより係止部材が上字状に形成されていることが望ましい。

【0021】この構成によると、ウエハを吊り下げ状態で保持する係止部材は、平板状に形成された搬送部材(フォーク)の下側面に突出するようにして配置されるので、平板状に形成された搬送部材をベースとして、各 30係止部材の機械的な位置関係を正確に定めることができる。そして、ウエハの上面が前記搬送部材の下側面に非接触状態で吊り下げられるようになされるので、搬送中においてウエハの上面に傷を付ける等の問題も回避することができる。

【0022】さらに、搬送部材の下側面に突出するようにして配置される前記係止部材は、平板状の搬送部材における下側面から突出する鉛直部と、これに連なるオーバハング部とによりL字状に形成されているので、前記オーバハング部によって、ウエハ周縁部における下側面 40を確実に支えることができる。

【0023】また、前記した構成の搬送装置においては、前記係止部材における鉛直部が、搬送部材に形成されたスリット内を移動して、前記ウエハ支持位置とウエハ解除位置との間を往復できるように構成され、前記係止部材を駆動するアクチュエータからの駆動力が、搬送部材の上面に配置されたロッド部材を介して伝達されるように構成されていることが望ましい。

【0024】この構成によると、係止部材を駆動するアクチュエータからの駆動力が、搬送部材の上面に配置さ 50

れたロッド部材を介して伝達されるようになされるので、搬送部材とロッド部材との間の摩擦により発生する パーティクルが、ウエハの上面に付着する度合いを大幅 に低減させることができる。

【0025】さらに、前記した構成に加え、前記係止部 材は合成樹脂により形成されていることが望ましく、また、前記搬送部材には、フッ素樹脂コートが施されてい ることが望ましい。

【0026】とのように、係止部材を合成樹脂(より望ましくは、PEEK=ポリ・エーテル・エーテル・ケトン樹脂)により構成し、また搬送部材に、フッ素樹脂コートを施すことにより、前記したパーティクルの発生をより低減させることができ、ウエハをパーティクルによって汚染させる度合いを相乗的に低減させることが可能となる。

【0027】一方、この発明にかかる熱処理装置は、半導体ウエハをウエハボートに搬入またはウエハボートから搬出させる搬送装置として、前記した構成の搬送装置を利用したものであって、前記ウエハボートには、前記搬送装置によって搬入される半導体ウエハを、上面に重合状態に載置する平板状のウエハホルダが配置され、前記ウエハホルダには、前記アクチュエータによって駆動される前記係止部材の当接を避ける切り欠き部が形成されている点に特徴を有する。この場合、好ましい実施の形態においては、前記半導体ウエハの板面の外形と、ウエハホルダの板面の外径とがほぼ同一寸法に形成された構成とされる。

【0028】前記した構成の熱処理装置によると、搬送 装置によって吊り下げ状態に支持されたウエハは、予め ウエハボートに配置された平板状のウエハホルダの上面 に所定の間隔をおいて搬入され、ウエハはウエハホルダ に対して重合状態に載置することができる。また、ウエ ハホルダには、搬送装置に配置された係止部材の当接を 避ける切り欠き部が形成されているので、ウエハホルダ に対して重合状態に載置されたウエハのみを、係止部材 によって吊り下げ状態に係止し、ウエハホルダを残して 当該ウエハをウエハボートから搬出させることができ る。

【0029】したがって、前記したウエハホルダとしては、半導体ウエハの板面の外形と、ウエハホルダの板面の外径とがほぼ同一寸法に形成されたものを利用することができ、ウエハホルダの上面にウエハの全面を重合状態に載置することができる。これにより、熱処理時においてウエハの撓みに伴う結晶転位を抑制することができ、ウエハホルダとしては、搬送装置における係止部材の当接を避ける切り欠き部を、その周縁に形成した比較的単純な形状のものを利用することができる。

[0030]

【発明の実施の形態】以下、この発明にかかる半導体ウ

(5)

エハの搬送装置およびこれを利用した熱処理装置につい て、図に示す実施の形態に基づいて説明する。まず、図 1 および図2はウエハ搬送装置の全体構成を示したもの であり、図1は搬送装置を上面から見た状態の平面図 で、図2はこれを下側面から見た状態の裏面図で示して

【0031】図1および図2に示すこの発明にかかるウ エハ搬送装置21には、テーブル22が具備され、この テーブル22は鉛直軸23を介してその鉛直軸回り、す なわち、水平方向に回動可能に構成されている。また、 前記テーブル22は、鉛直軸23を介して水平方向

(X, Y方向)にも移動できるように構成されている。 前記テーブル22の上面には、平板状にして若干長尺状 に形成されたウエハ搬送部材(フォーク)24の長手方 向の基端部が取り付けられている。したがって、とのウ エハ搬送部材24の板面は、水平方向の姿勢を保持した まま、テーブル22と共に水平方向に回動可能になされ ると共に、水平移動方向(X, Y方向)にも移動できる ようになされる。

【0032】前記ウエハ搬送部材24における基端部の 20 上面には、図1に示すように例えば油圧または空気圧に よって駆動されるアクチュエータ26が配置されてい る。このアクチュエータ26は、その駆動動作によって 一対の駆動アーム26a, 26bを両外側方向に移動で きるように構成されており、各駆動アーム26a,26 bの先端部には、それぞれ短冊状に形成された第1およ び第2のブレート部材27,28が平行状態に取り付け られている。したがって、前記アクチュエータ26の駆 動により、平行状態に配置された各プレート部材27, 28は、図1に示すように互いに接近した第1状態(後 30 述するウエハ支持状態)、または所定の間隔をおいた第 2状態(後述するウエハ解除状態)になされる。

【0033】図1に示すように前記第1のプレート部材 27における長手方向の両端部には、それぞれロッド部 材31、32の一端が取り付けられており、この各ロッ ド部材31.32は、後で詳細に説明するようにウエハ 搬送部材24の長手方向に沿って形成された溝内に収容 されて、前記アクチュエータ26からの駆動力を伝達す るように作用する。また、前記第2のブレート部材28 における長手方向の両端部にも、それぞれロッド部材3 40 3,34の一端が取り付けられており、この各ロッド部 材33,34も、後で詳細に説明するようにウエハ搬送 部材24の長手方向に沿って形成された溝内に収容され て、前記アクチュエータ26からの駆動力を伝達するよ うに作用する。

【0034】前記ロッド部材31,32の他端部には、 図2に示すように係止部材36.37が一体に形成され ており、この係止部材36,37は前記搬送部材24の 下側面に突出するようにして配置されている。また、同 様に前記ロッド部材33,34の他端部にも、図2に示 50 ハ解除位置との間で往復移動される。なお、前記したオ

すように係止部材38,39が一体に形成されており、 この係止部材38,39も前記搬送部材24の下側面に 突出するようにして配置されている。

【0035】そして、搬送部材24における基端部側に 配置された一対の係止部材36,37と、搬送部材24 における自由端部側に配置された一対の係止部38,3 9とは、搬送部材24の裏面において長手方向で対向す るようになされ、前記アクチュエータ26の駆動動作に よって、仮想線で示したウエハ♥を吊り下げ状態で支持 10 するウエハ支持位置と、前記ウエハWの外形周縁の外側 まで移動して前記ウェハの支持状態を解除するウェハ解 除位置との間で往復移動できるように構成されている。 なお、図1および図2においては、各係止部材36~3 9は、ウエハWを吊り下げ状態で支持することができる ウエハ支持位置に設定されている状態を示している。 【0036】図3および図4は、前記した各係止部材の うち、搬送部材24における自由端部側に配置された一 方の係止部材38の構成およびその配置状態を示したも のである。すなわち図3(a)は、当該部分を拡大して 示した平面図で、また図3(b)は、これを下側面から 見た状態の裏面図で示している。また図4(a)は、図 3(a)におけるA-A線より矢印方向に見た状態の断 面図で、さらに図4 (b) は、図3 (a) におけるB-B線より矢印方向に見た状態の断面図でそれぞれ示して

【0037】図3(a)に示されたように、前記したロ ッド部材33は、平板状に形成された搬送部材24の上 面に沿って形成された溝部42内に収容され、前記アク チュエータ26からの駆動力を係止部材38に伝達する ように構成されている。前記係止部材38は、図4

(a) および図4(b) に示したようにロッド部材33 の先端部において、搬送部材24の下側面から突出する 鉛直部38 a と、当該鉛直部に連なりウエハ周縁部にお ける下側面を支える水平方向に延出されたオーバハング 部38bとにより構成されており、前記鉛直部38aと オーバハング部39bとにより、係止部材はL字状に形 成されている。

【0038】そして、L字状に形成された係止部材38 は、その鉛直部38aにおいて、前記したロッド部材3 3と一体に形成されており、したがって、ロッド部材3 3と係止部材38とを含めた構成は、図4(a)に示さ れたようにコ字状になされている。そして、前記係止部 材38を構成する鉛直部38aは、搬送部材24に形成 されたスリット43内に収容されて、スリット43の開 設方向に沿って移動されるように構成されている。

【0039】とれにより、前記したロッド部材33を介 してアクチュエータ26からの駆動力を受けた係止部材 38は、スリット43の開設方向に沿って移動し、オー バハング部38bの先端部は、ウエハ支持位置と、ウエ

ーバハング部38bの先端部は、図3(b)に示された ように、係止部材38によって支持されるウェハ外周縁 における接線に対応した傾斜部38cになされている。 この構成により、係止部材38の往復移動のストローク が僅かであっても、前記傾斜部38cがウエハ外周縁の 接線方向に移動するので、ウエハの支持および解除の制 御動作を正確に行うことができる。

【0040】なお、図3および図4に基づく以上の説明 は、搬送部材24における自由端部側に配置された一方 の係止部材38の構成およびその配置状態について述べ 10 ているが、搬送部材24における自由端部側に配置され た他方の係止部材39においていも同様に構成されてい る。すなわち、前記した一方の係止部材38に対して他 方の係止部材39は、搬送部材24の長手方向の中央部 を介して線対称となるように形成されている。

【0041】次に図5および図6は、前記した各係止部 材のうち、搬送部材24における基端部側に配置された 一方の係止部材36の構成およびその配置状態を示した ものである。すなわち図5(a)は、当該部分を拡大し て示した平面図で、また図5 (b)は、これを下側面か 20 ら見た状態の裏面図で示している。また図6 (a) は、 図5(a)におけるC-C線より矢印方向に見た状態の 断面図で、さらに図6(b)は、図5(a)におけるD - D線より矢印方向に見た状態の断面図でそれぞれ示し ている。

【0042】図5(a)に示されたように、前記したロ ッド部材31は、平板状に形成された搬送部材24の上 面に沿って形成された溝部51内に収容され、第1のプ レート部材27を介して受ける前記アクチュエータ26 からの駆動力を、係止部材36に伝達するように構成さ れている。前記係止部材36は、図6(a)および図6 (b) に示したようにロッド部材31の先端部におい て、搬送部材24の下側面から突出する鉛直部36a と、当該鉛直部に連なりウエハ周縁部における下側面を 支える水平方向に延出されたオーバハング部36bとに より構成されており、前記鉛直部36aとオーバハング 部36 bとにより、係止部材はL字状に形成されてい る。

【0043】そして、L字状に形成された係止部材36 は、その鉛直部36aにおいて、前記したロッド部材3 1と一体に形成されており、したがって、ロッド部材3 1と係止部材36とを含めた構成は、図6(a)に示さ れたようにコ字状になされている。そして、前記係止部 材36を構成する鉛直部36 aは、搬送部材24 に形成 されたスリット52内に収容されて、スリット52の開 設方向に沿って移動されるように構成されている。

【0044】これにより、前記したロッド部材31を介 してアクチュエータ26からの駆動力を受けた係止部材 36は、スリット52の開設方向に沿って移動し、オー

ハ解除位置との間で往復移動される。なお、前記したオ ーバハング部36bの先端部は、図5(b)に示された ように、係止部材36によって支持されるウェハ外周縁 における接線に対応した傾斜部36cになされている。 この構成により、係止部材36の往復移動のストローク が僅かであっても、ウエハの支持および解除の制御動作 を正確に行うことができる。

10

【0045】なお、図5および図6に基づく以上の説明 は、搬送部材24における基端部側に配置された一方の 係止部材36の構成およびその配置状態について述べて いるが、搬送部材24における基端部側に配置された他 方の係止部材37においていも同様に構成されている。 すなわち、前記した基端部側の一方の係止部材36に対 して他方の係止部材37は、搬送部材24の長手方向の 中央部を介して線対称となるように形成されている。 【0046】前記したウエハ搬送装置21の構成による と、アクチュエータ26の駆動により、搬送部材24の 下側面に突出して配置された各係止部材36~39は、 前記ウエハWを吊り下げ状態で支持するウエハ支持位置

と、前記ウエハWの外形周縁の外側まで移動して前記ウ エハの支持状態を解除するウエハ解除位置との間で往復 移動する。したがって、前記した二つの位置に設定され る係止部材36~39によって、ウエハWを吊り下げ状 態で支持すると共に、またその支持を解除することがで

【0047】図7は、前記したウエハ搬送装置21によ って、ウエハ₩を支持した状態を示している。この場 合、前記ウエハWは各係止部材36~39におけるオー バハング部36b~39bが、ウエハ周縁部における下 側面に当接し、ウエハWは水平姿勢の状態まま、吊り下 げられるようにして支持される。そして、ウェハ₩が前 記各係止部材36~39によって支持された状態におい ては、当該ウエハWの上面は前記搬送部材24の下側面 に接触することなく吊り下げられるように、各係止部材 における前記した各鉛直部36a~39aの寸法が設定 されている。この構成により、ウエハ搬送装置21の搬 送移動に基づいて多少の振動等を受けても、ウエハWの 上面に傷をつけるなどの不都合を回避することができ る。

【0048】また、前記した構成の搬送装置21による と、各係止部材36~39に駆動力を伝達するロッド部 材31~34は、搬送部材24の上面に配置されている ので搬送部材とロッド部材との間の摩擦により発生する パーティクルが、ウエハの上面に付着する度合いを大幅 に低減させることができる。この場合、前記係止部材3 6~39、並びにロッド部材31~34を合成樹脂、好 ましくはPEEK (ポリ・エーテル・エーテル・ケトン 樹脂)により一体に形成し、また搬送部材24にフッ素 樹脂コートを施すことにより、前記したパーティクルの バハング部36hの先端部は、ウエハ支持位置と、ウエ 50 発生をより低減させることができ、ウエハをバーティク ルによって汚染させる度合いを相乗的に低減させること が可能となる。

【0049】前記したウエハ搬送装置21は、そのテー ブル22を水平方向(X, Y方向)に移動させつつ、鉛 直軸23を介して搬送部材24を水平方向に回動させる 駆動動作を実行させることで、鉛直方向に移動できる図 示せぬウエハカセットから、ウエハ♥を取り出すことが できる。また、鉛直方向に移動できる図9に示した縦型 ウエハボート1に、ウエハWを搬入することができる。 また、熱処理済みのウエハWを、同様にして縦型ウエハ 10 各係止部材36~39の当接を避けるように切り欠き部 ボート1から搬出し、ウエハカセットに戻すことができ る。

【0050】ここで、この発明にかかる熱処理装置は、 以上説明したウエハ搬送装置21と、図9に示した縦型 ウエハボート1、および図8に示した平板状のウエハホ ルダHとの組み合わせにより構成される。図8に示した ウエハホルダHは、例えば多結晶シリコン粒状体を焼結 したシリコン焼結体により構成されている。そして、ウ エハホルダHの板面の外径は、前記ウエハ搬送装置21 によって搬送されるウエハWの板面の外形とほぼ同一寸 20 法に形成されている。またウエハホルダHには、図8に 示すようにその周縁の四か所に切り欠き部55が施され

【0051】この切り欠き部55は、搬送装置21にお ける各係止部材36~39によってウエハ♥を支持した 状態において、各係止部材36~39の当接が避けられ る位置に形成されている。そして、前記した構成のウエ ハホルダHは、図9に示した縦型ウエハボート1に鎖線 で示すように予め配置されている。との場合、前記各切 り欠き部55が搬送装置21の各係止部材36~39に 30 当接しないように、その位置関係が定められてボート1 内に配置される。すなわち、図8に符号56で示した矢 印が、図9に示したウエハボート1におけるウエハの搬 入または搬出用の開口部3から奥側に向くようにして、 ホルダHがボート1 に配置されている。

【0052】この構成により、搬送装置21は図示せぬ ウエハカセットからウエハWを吊り下げ状態で搬出し、 ウエハボート1に予め載置されたウエハホルダHの上面 において支持を解除することにより、ウエハWはホルダ Hの上面に重合状態で載置される。このようにしてウエ 40 ハボート1 に収容されたウエハWは、周知の熱処理炉内 に装填されて酸化あるいは拡散等の熱処理が実行され

【0053】この時、ウエハWはホルダHの上面に重合 状態で載置されているので、ボート1における水平方向 に配置された各支持片5によって、ウエハ♥が直接的に 応力を受けることが防止される。また、円板状のホルダ Hは、熱処理時におけるウエハ面内の温度を均一化する ように作用するので、ウエハ面内の温度差によって、ウ エハWが熱応力を受ける度合いも低減される。これによ 50 を示す側面図である。

り、熱処理によって半導体ウエハWにスリップ転位が発 生するのを効果的に抑えることができる。

【0054】熱処理がなされたウエハホルダH上に載置 された状態のウエハWは、再び搬送装置21によって支 持され、ウエハボート1から搬出される。との場合、搬 送装置21における前記した各係止部材36~39によ って、ウエハ♥は再び吊り下げられた状態で支持され る。この時、ウエハWをその上面に載置しているウエハ ホルダHには、図8に基づいてすでに説明したとおり、 55がそれぞれ形成されているので、各係止部材36~ 39はウエハ♥のみを係止することができる。

【0055】とのようにして、搬送装置21はウエハホ ルダHをボート1に残したまま、ウエハWのみを係止 し、ウエハボート1から搬出することができる。そし て、ウエハボート1から搬出されたウエハ♥は、再び搬 送装置21によって図示せぬウエハカセット内に収容さ れる。

[0056]

【発明の効果】以上の説明で明らかなとおり、この発明 にかかる半導体ウエハの搬送装置によると、複数の係止 部材によって半導体ウェハを吊り下げ状態で支持するよ うになされるので、ウエハホルダをウエハボートに載置 した状態で、ウエハをホルダ上に重合させることができ る。また、前記ウエハホルダをウエハボートに残してウ エハのみを搬出させることができる。したがって、ホル ダにウェハを重合させたり分離するための重ね合わせス テージの配備を省略することができる。

[0057]そして、との発明にかかる熱処理装置によ ると、前記搬送装置を利用してウエハボートに載置され たホルダ上に半導体ウエハを重合し、酸化あるいは拡散 等の熱処理を実行することができるので、熱処理時にお いてウエハに対する結晶転位の発生を効果的に抑制させ ることができ、ウエハ品質上の信頼性を高めることがで

# 【図面の簡単な説明】

【図1】との発明にかかるウエハ搬送装置を上面から見 た状態の平面図である。

【図2】同じくウエハ搬送装置を下側面から見た状態の 裏面図である。

【図3】ウエハ搬送装置に配置された係止部材の平面図 および裏面図である。

【図4】図3におけるA-A線およびB-B線より矢印 方向に見た状態の係止部材の断面図である。

【図5】ウエハ搬送装置に配置された他の係止部材の平 面図および裏面図である。

【図6】図5におけるC-C線およびD-D線より矢印 方向に見た状態の係止部材の断面図である。

【図7】ウエハ搬送装置によってウエハを支持した状態

\*26

27, 28

 $31 \sim 34$ 

 $36 \sim 39$ 

13

[図8] この発明にかかる熱処理装置において利用され るウエハホルダの構成を示す平面図である。

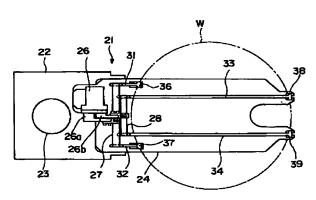
【図9】同じく熱処理装置において利用される縦型ウエ ハボートを示す斜視図である。

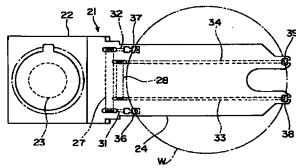
【図10】従来のウエハ搬送装置の一例を示す斜視図で ある。

# 【符号の説明】

【符号の説明】		36b, 38b		オーバハング部	
1	縦型ウエハボート		36c, 38c	傾斜部	
3	開口部		42,51	溝部	
2 1	ウエハ搬送装置	10	43,52	スリット	
22	テーブル		5 5	切り欠き部	
23	鉛直軸		Н	ウエハホルダ	
2.4	ウエハ搬送部材(フォーク)	*	W	半道体ウェハ	

【図2】 【図1】





【図4】

アクチュエータ

プレート部材

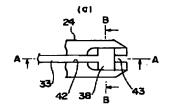
ロッド部材

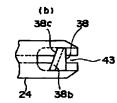
係止部材

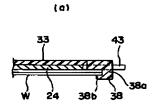
26a, 26b 駆動アーム

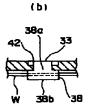
36a, 38a 鉛直部

【図3】









【図6】

